Réalité augmentée Tag Image Unity/VUforia

Christophe Vestri

Le mardi 23 janvier 2018

Objectifs du cours

- Connaitre/approfondir la RA
- Avoir quelques bases théoriques
- Expérimenter quelques méthodes et outils
- Réaliser un projet en RA

- Evaluation:
 - Présence (20%)
 - Participation en classe (40%)
 - Projet (40%)

Plan du cours

- 16 janvier : Réalité augmentée intro et Html5/JS
- 23 janvier: TagImage + Unity/Vuforia projet final
- 30 janvier: ARToolkit, Wikitude, ARKit et ARCore
- 6 février: Vision par ordinateur et RA (openCV C++)
- 13 février : QRCode et présentation des Projets

Suite: Cours Cartographie/JS/AR/VR

Plan Cours 2

- Rappel
- Tag Image
 - Théorie
 - Démonstration ArtMobilis
- Projet Final
 - Installation Unity et Vuforia
 - Développement d'une démo Start wars
 - Exercices

Installer Unity Récuperer les istala aurs e l'accas s

- UnityDownloadAssistant-5.5.2f1.exe
- vuforia-unity-6-2-10.unitypackage
- vuforia-samples-core-unity-6-2-10
- GameAssets
- atat_obj
- Lancer l'installation de Unity, ca va prendre du temps

Rappel du premier cours

Autre définition de la RA

- <u>RAPro</u>: Combiner le monde réel et des données virtuelles en temps réel
- 5 sens:
 - Visuel: smartphone, lunettes...
 - Sonore: déficients visuels
 - Tactile/haptique: systèmes retour de force
 - Odorat: Cinema 4D
 - Goût:

Principaux systèmes de RA

3 types d'affichage:

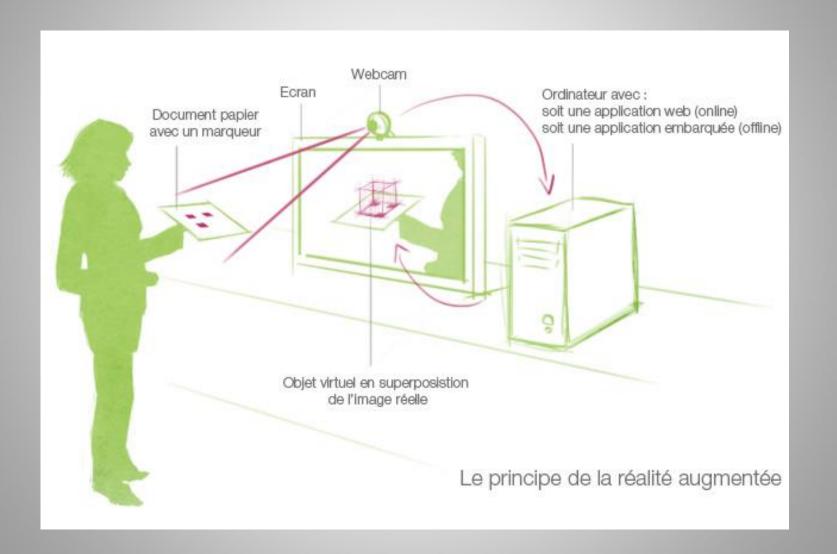
- Via un dispositif semi-transparent
- Par projection
- Affichage sur flux vidéo

Principaux systèmes de RA

Affichage sur flux vidéo, caméra ou smartphone, 2 systèmes:

- RA avec caméra fixe
- RA Mobile: la caméra est en mouvement

RA Fixe



RA avec caméra Fixe



Démo National Geographics

Magic Mirror



RA Mobile

- Smartphones, tout pour la RA
 - Camera + écran déterminer/montrer ce qui doit être vu
 - Donnée GPS- localisation
 - Compas quelle direction on regarde
 - Accéléromètre orientation
 - Connection Internet fournir des données utiles
- 58% des Français sont équipés d'un smartphone en 2015
- 90% des 18-24ans

RA avec caméra Mobile

- Smartphones, tout pour la RA
 - Camera + écran déterminer/montrer ce qui doit être vu
 - Donnée GPS- localisation
 - Compas quelle direction on regarde
 - Accéléromètre orientation
 - Connection Internet fournir des données utiles
- 58% des Français ont un smartphone en 2015
- 90% des 18-24ans
- Lunettes de RA et VR



Types de RA mobile

Marqueurs:

- Caméra pour détecter un marqueur dans le monde réel
- Calcul de sa position et orientation
- Augmente la réalité

Géolocalisation:

- GPS pour localiser son téléphone
- Recherche de Point d'intérêt proche de nous
- Mesure orientation (compas, accéléromètre)
- Augmente la réalité





of a webcam. Output as displayed on a computer screen



Types de RA mobile

Utilisation de marqueurs caméras:

- Marqueurs Spécifiques:
 - Tag visuels
 - Formes spécifiques (carrés, cercles)
- Marqueurs Images
 - Photo, image de l'objet/scène
- Processus de RA
 - Détection du marqueur dans la vidéo
 - Transformation 2D-3D
 - Affichage 3D





Exemple de Marqueur image





- Pour faire de la RA, il va falloir
 - Retrouver l'image,
 - la délimiter
 - Dans toutes les conditions (proche, loin, oblique)

Exemple de Marqueur image

- Concrètement il va falloir
 - Avoir un moyen pour décrire l'image de référence



- Avoir un moyen de retrouver
- De le différentier des autres images



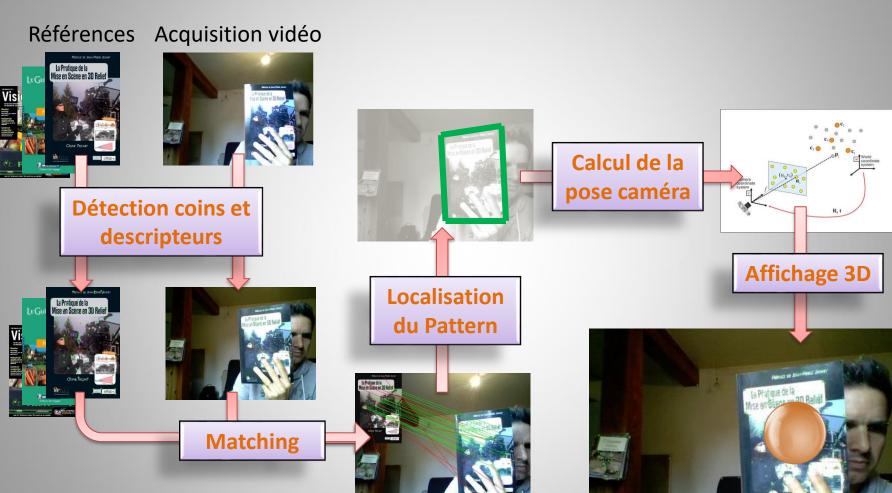


-> Vision par ordinateur

Vision par ordinateur et RA

- Analyse image/vidéo -> vision par ordinateur
- Plusieurs technologies
 - Détection de marqueurs spécifiques: coins, primitives naturels, carrés, ronds
 - Mise en correspondance: primitives, images
 - Reconnaissance d'image: monument, façade, visage
 - Reconnaissance d'objets: tables, chaise....
 - Recalage caméra: calcule de la pose
 - Traitement d'image: contraste, segmentation
 - Mixer image et synthétique

Technologies nécessaires





Detection et Appariement

- Plusieurs méthodes existent pour décrire, détecter, et apparier les images
- Pixels, points, segments, régions, et droites des images peuvent être utilisées
- Quatre étapes sont nécessaires dans la détection et l'appariement des primitives
 - Détection de primitives
 - Description des primitives
 - Appariement des primitives
 - Tracking de primitives

Quelques termes

- Marqueur utilisé pour spécifier où et quelle information ou contenu doit être placé (spécifiques ou image)
- Primitives naturelles points/parties d'un objet visualisé
- Detecteur utilisé pour rechercher dans les images les points spécifiques répétitifs
- Descripteur utilisé pour caractériser les points ou région à partir de l'image. Ils sont utilisés dans la mise en correspondance
- Canal association d'un marqueur à l'objet synthétique à afficher

Qu'est-ce qu'une image

- Image de couleur = 3 images (+ alpha)
- Algorithmes avec 1 entrée => Image de gris

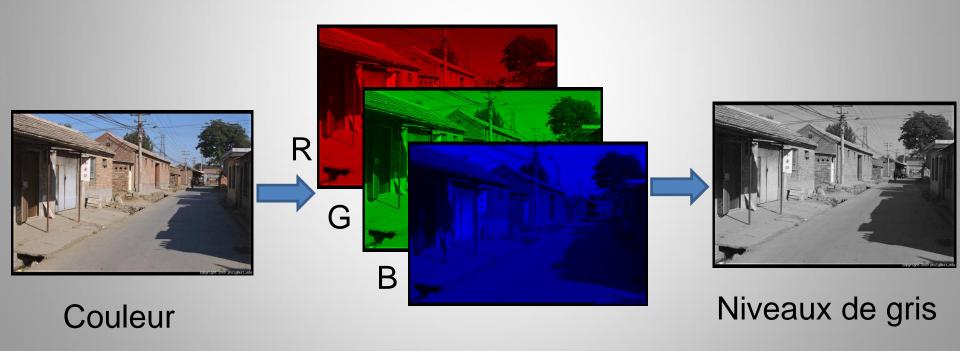
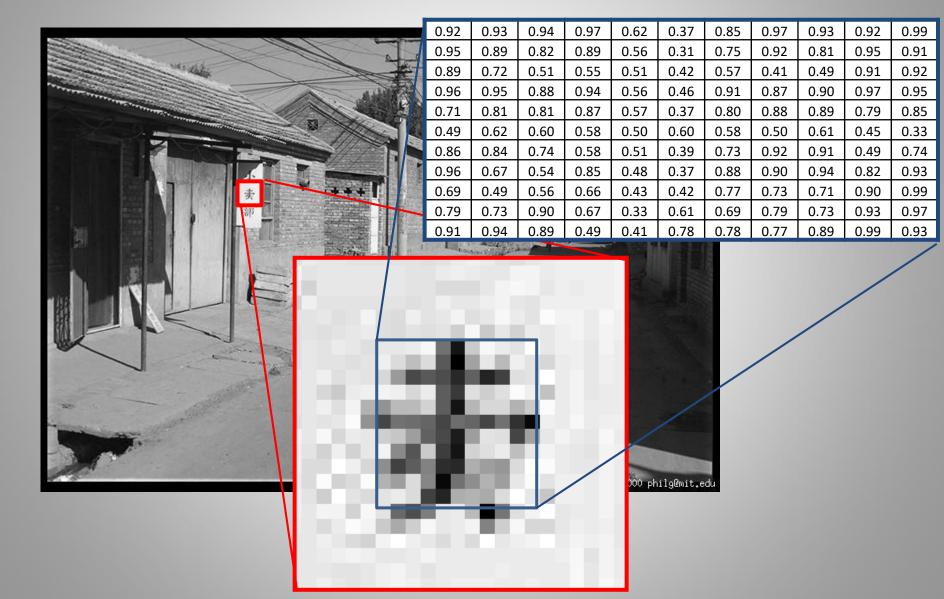


Image de float



Qu'est-ce qu'une primitive

- Une primitive c'est:
- Un élément spécifique de l'image
- Pixels/Point/coin unique de l'image

Utilisé pour représenter/simplifier

l'information contenue dans

l'image





Qu'est-ce qu'une primitive

Ca peut être aussi



Segments

Contours

Régions

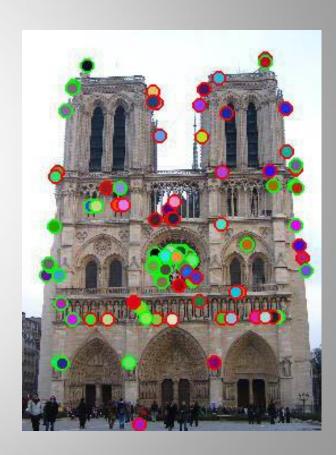




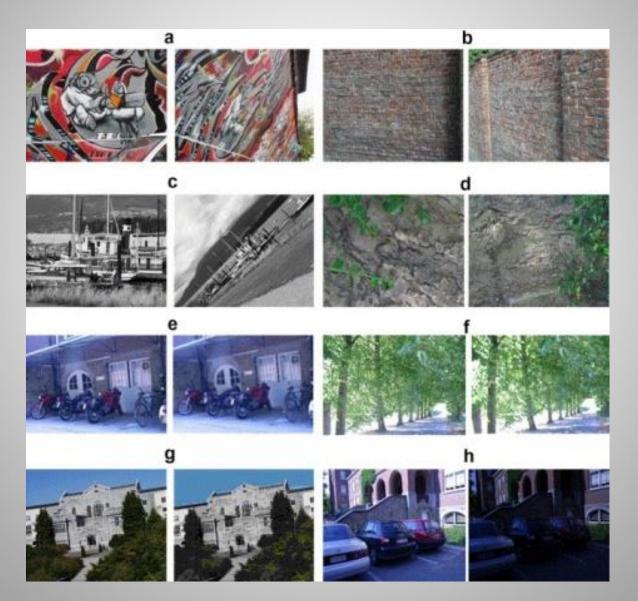


Détecteur de primitive

- Il va extraire/sélectionner les primitives de l'images
- Critères de qualité:
 - Caractérisables: distinctif,
 particularité, reconnaissable,
 précision
 - Répétabilité et invariance: échelle, rotation, illumination, point de vue, bruit



Détecteur de primitive



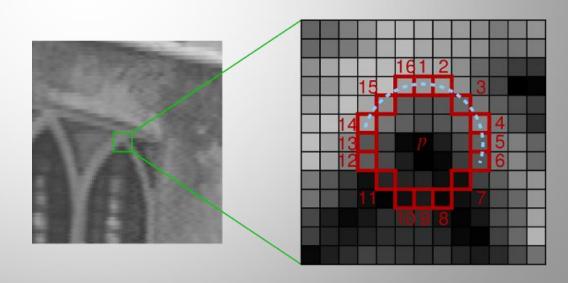
Détection de coins

FAST: Features from Accelerated Segment Test http://www.edwardrosten.com/work/fast.html

- Cercle Bresenham 16 pixels autour du point analysé
- On détecte un coin en p si

l'intensité de N pixels est > ou < de X% à I_p

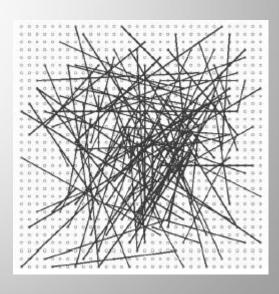
Rapide et robuste



- Description du point à partir de l'image (locale)
- Utilisé pour l'appariement
 - Stockage des descriptions des marqueurs image
 - Comparer avec les primitives de l'image courante
- Critères de qualité:
 - Discriminant
 - Invariant : échelle, rotation, illumination, point de vue, bruit
 - Rapide et empreinte mémoire faible

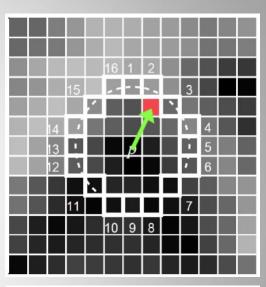
BRIEF: Binary robust independent elementary features http://cvlab.epfl.ch/research/detect/brief

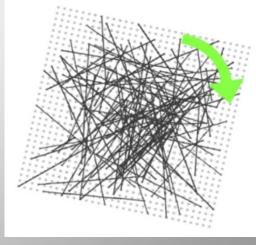
- Vecteur de N paires de points sur un patch
- Comparaison pour chaque paire
 - Si | 1 < | 2 alors c = 1
 - Sinon c=0
- Descripteur=100101001...
- Rapide et robuste



ORB (Oriented FAST and Rotated BRIEF)
http://docs.opencv.org/.../py feature2d/
py orb/py orb.html

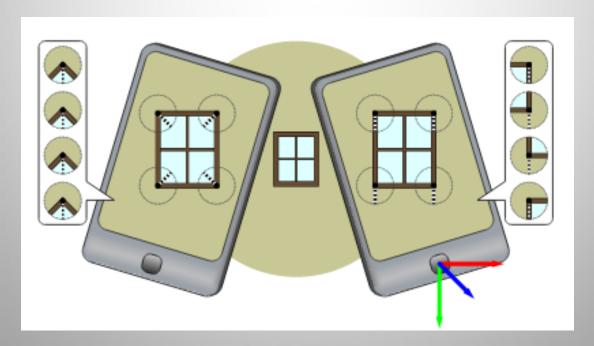
- Prise en compte rotation pour robustesse
- Direction=pixel avec variation la plus forte
- Rotated BRIEF pour aligner les descripteurs lors du matching





Autre exemple: GAFD Gravity Aligned Feature Descriptors

- Utilisé par Metaio (Apple)
- Utilise les capteur inertiel pour avoir des descriteurs alignés avec la gravité



Reconnaissance par matching

Appariement des coins

- Brute force matching, on teste toutes les paires
- Similarité= Distance de Hamming (nombre de bits différents)

$$A = 101100100100$$
 $B = 100100001111$

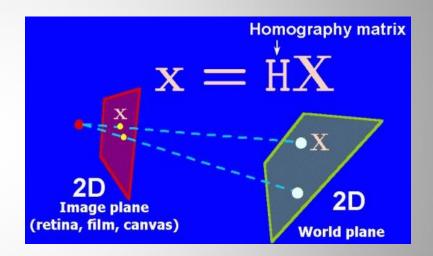
Distance de Hamming = 3

Si on a un nombre de coins appariées suffisants, l'objet est retrouvé

Relocalisation 2D du pattern

Calcul de l'homographie du plan

- Système d'équation linéaire
- Estimation robuste (RANSAC)
- Filtrage des outliers
- Décomposition en VP

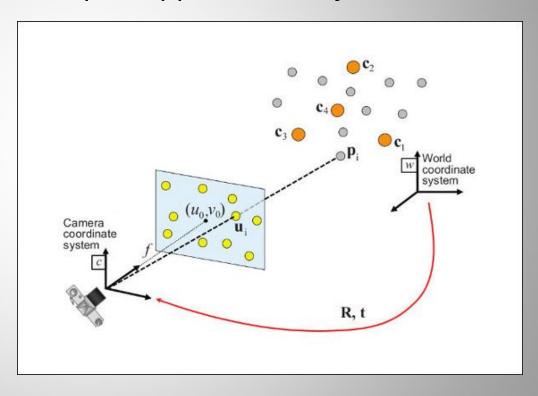


$$\lambda \begin{pmatrix} x \\ y \\ 1 \end{pmatrix} = \underbrace{\begin{pmatrix} h_{11} & h_{12} & h_{13} \\ h_{21} & h_{22} & h_{23} \\ h_{31} & h_{32} & h_{33} \end{pmatrix}}_{homography \ \boldsymbol{H}} \begin{pmatrix} X \\ Y \\ 1 \end{pmatrix}.$$

Cacul de la Pose 3D

Calcul de la pose de la caméra par rapport à un objet 3D

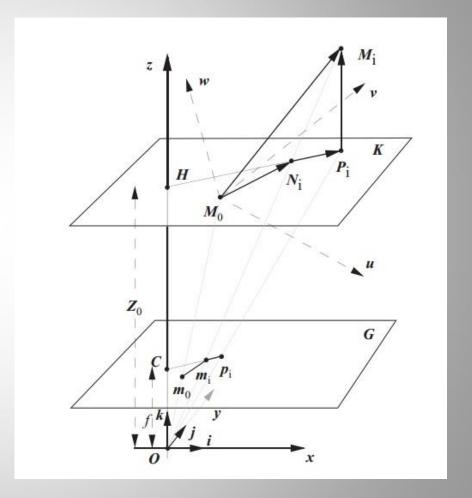
- General case:
 - 6DoF
 - Projection model
- Simplification
 - Calibration connue
 - Perspective-n-Point
 - Projection ortho
 - POSIT



POSIT

POSIT: Pose from Orthography and Scaling with ITerations

- Algorithme itératif pour résoudre PnP non coplanaires
- 4 points coplanaires:
 Coplanar POSIT



More on Pose 3D

Calcul de la pose de la caméra par rapport à un objet 3D

- POSIT: <u>original publications</u>, <u>3D pose estimation</u>
- Real Time pose estimation : OpenCV tutorial, C++
- Eric Marchand: Article Complet Pose 3D AR
- <u>Caméra calibration</u>: OpenCV tutorial, C++
- <u>posest</u>: C++ opensource
- Minimal problems in Computer Vision: many links
- Moving camera = Kalman/SLAM

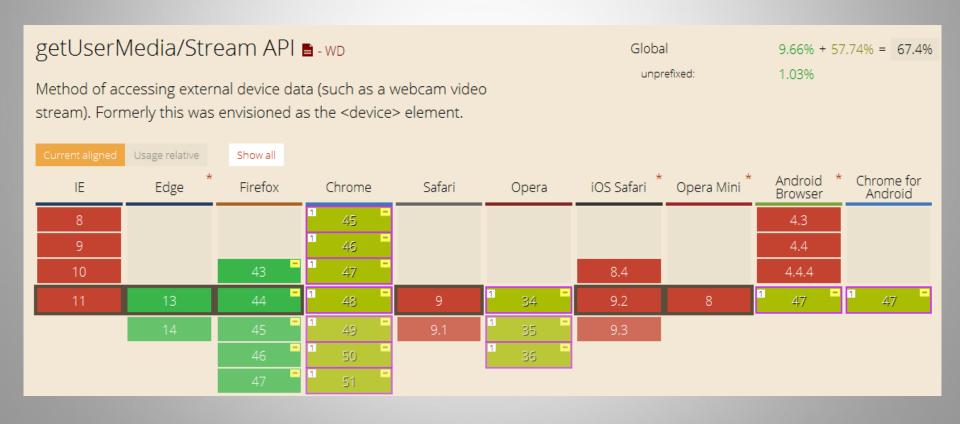
Objectif de ArtMobilis

Un parcours urbain en réalité augmentée

- Géolocalisation des points d'intérêts
- Tracking de la localisation des contenus augmentés
- Support mobile (android, IOS, tablettes)
- OpenSource: https://github.com/artmobilis/
- LabMobilis:
 - Implémentation orientée Web pour adaptabilité
 - Application HTML5, CSS3 et JavaScript

Navigateurs compatibles

- Caniuse: 67% des navigateurs
- Compatible avec Firefox/chrome/AndroidBrowser/Edge



Librairies Javascript utilisées

Framework:

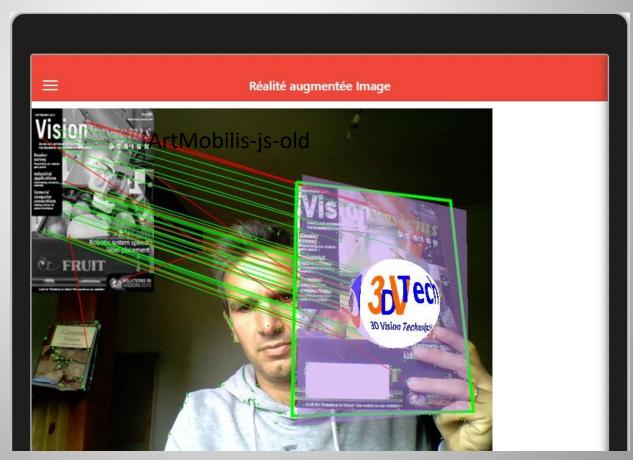
- Angularjs
- Ionic
- Cordova

AR Image demo:

- Js-ArUco: https://github.com/jcmellado/js-aruco
- three.js: https://github.com/mrdoob/three.js
- jsfeat : https://github.com/inspirit/jsfeat

Prototype développé

- Demo ArtMobilis-js-old
- Code



Projet final cours AR

Objectifs:

- 1 projet chacun avec AR inside
- Outil que vous voulez: Unity, Vuforia, JS...
- Présentation le dernier cours

Planning

- Trouver un sujet en RA pour la semaine prochaine
- Unity/vuforia cette semaine, ARToolkit
 semaine prochaine, OpenCV semaine d'après

Tutoriaux et Idées projets

- Les sites Unity3D, Vuforia et autres sdk
- Chaines Youtubes AR
 - MatthewHallberg
 - Edgaras Art et https://www.ourtechart.com/
 - Et plein d'autres
- Chaines Unity3D
 - N3K

Unity et Vuforia

- Préparation du projet Final
 - Installation Unity et Vuforia
 - Développement d'une démo Start wars
 - Exercices

Intro Vuforia

- Vuforia
- Exemples <u>Vuforia In Unity</u>



Model Targets

Model Targets allow you to recognize objects by shape using pre-existing 3D models. Place AR content on a wide variety of items like industrial equipment, vehicles, toys and home appliances.

Learn More



Image Targets

Image Targets are the easiest way to put AR content on flat objects such as magazine pages, trading cards and photographs.

Learn More



Multi Targets

Multi Targets are for objects with flat surfaces and multiple sides, or that contain multiple images.

Product packaging, posters and murals all make great Multi Targets.

Learn More



Cylinder Targets

Cylinder Targets enable you to place AR content on objects with cylindrical and conical shapes. Soda cans, bottles and tubes with printed designs are great candidates for Cylinder Targets.

Learn More



Object Targets

Object Targets are created by scanning an object. They are a good option for toys and other products with rich surface details and a consistent shape.

Learn More



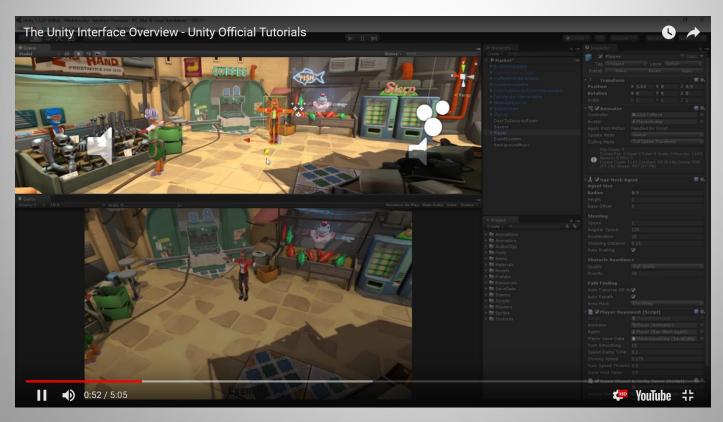
VuMarks

VuMarks allow you to identify and add content to series of objects. They're a great way to add information and content to product lines, inventory and machinery.

Learn More

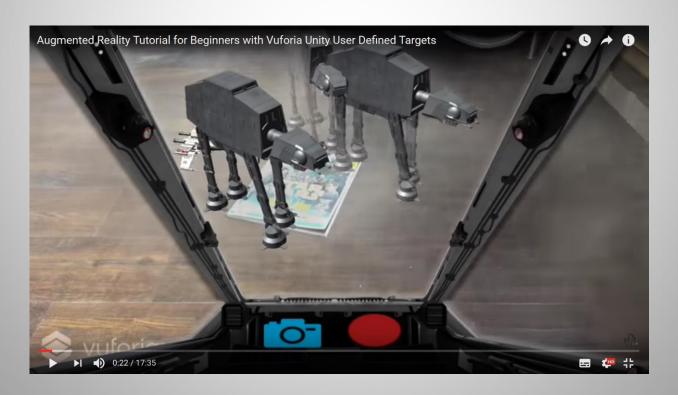
Intro Unity3D

- Unity 3D
- AssetStore et <u>Tutoriaux</u>



Vidéo de la démo

 https://www.youtube.com/watch?v=bRZQ n4AcqZg



Unity

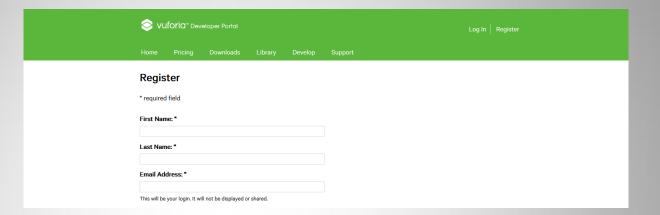
Create Unity ID



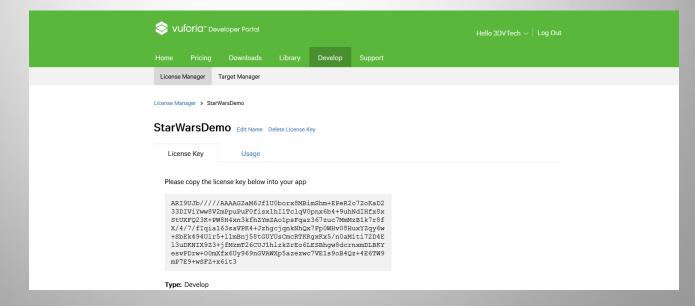
Create a Project for the demo

Vuforia

Register

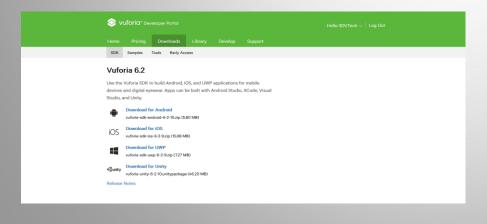


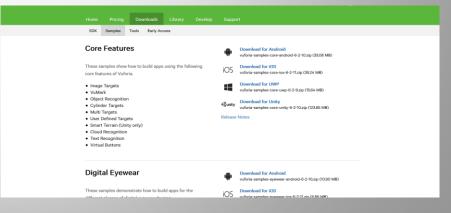
Ask for an application license



Vuforia

Download SDK on asset



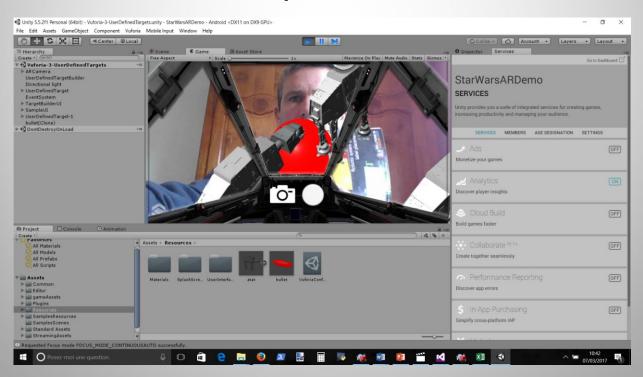


Vuforia

- See Getting Started with Vuforia in Unity:
 https://library.vuforia.com/articles/Training/getting-started-with-vuforia-in-unity-2017-2-beta.html#create-project
- Add

Création de la Demo

- On va le faire ensemble
- Voir aussi les étapes dans le fichier demostartwars.docx ou pdf



Exercices

- Ajouter des objets fixes dans la scène
- Fond sonore (musique star wars par ex)
- Faire voler un Xwing ou autre
- Mettre une video de maitre Yoda dans cockpit
- Tester sur votre mobile si Android SDK (ios)
- Surprenez-nous...

Pour la prochaine fois

- Proposer un projet de RA
- Jusqu'à la fin du cours de RA pour le réaliser
- Techno au choix: Vuforia, JS, C++ (OpenCV)